

第1セッション(コアタイム:10時~12時)

論文番号	学籍番号	氏名	指導教員	タイトル	Title
1	MA16012	植田 聖	安孫子聡子	距離画像によるタンブリング物体の慣性モーメント比の推定	Estimation of Moment of Inertia Ratio of a Tumbling Object Using Range Images
2	AE14004	芦川 優吾	安孫子聡子	探査機着陸のためのエアバック圧力調整による着地点制御	Landing Point Control by Pressure Adjustment of Airbags for Exploration Rover
3	MA17046	小林 夢大	安孫子聡子	MR流体クラッチを用いた多指グリッパの開発	Development of a Multi-fingered Gripper with MR Fluid
4	MA16068	田代 健悟	安孫子聡子	インパクト外乱の影響を考慮したクアドチルトロータUAVの姿勢切り替え飛行	Attitude Switching Flight for a Quad Tilt-rotor UAV Considering Impact Disturbance
5	MA16048	後藤 茂希	安孫子聡子	空中マニピュレーションのための1自由度グリッパ搭載型クアドチルトロータUAVの設計開発	Design and Development of a Quad Tilt-rotor UAV with a 1 DOF Gripper for Aerial Manipulation
6	AE14076	戸田 泰三	安孫子聡子	支点開閉グリッパ搭載型クアドチルトロータUAVによるねじり作業	Torsional Manipulation Using Angular Gripper Mounted on a Quad Tilt-rotor UAV
7	MA16052	澤野 凧佐	安孫子聡子	二次元測域センサを用いたクアドチルトロータUAVの衝突回避システムの開発	Development of Collision Avoidance Flight System of a Quad Tilt-rotor UAV Using Two-dimensional Laser Range
8	AE14088	原田 智弘	安孫子聡子	ミラー搭載型二次元測域センサを用いた橋梁下におけるUAVの半自律衝突回避飛行	Semi-autonomous Collision Avoidance Flight Under Bridge by UAV Using Two-dimensional Laser Range Finder with
9	AE14027	木村 幸平	安孫子聡子	クアドチルトロータUAVの狭隘空間における飛行特性の検証	Verification of Flight Characteristic of a Quad Tilt-rotor UAV in Narrow Space
10	AE14047	坂井 佑将	安孫子聡子	4チルトロータUAVのためのオートチューニング機能を搭載したフライトコントローラの開発	Development of a Flight Controller Including Auto-tuning System for Quad Tilt-rotor UAV
11	MA17023	大成 大樹	安孫子聡子	MR流体を用いた遭遇型力覚提示装置のための切断抵抗力制御	Cutting Resistance Force Control for an Encountered-type Haptic Interface Using MR Fluid
12	AE14039	小平 大貴	安孫子聡子	MR流体を用いた手術シミュレータのための2軸力センサ搭載型手術器具の開発	Development of a Surgical Instrument Equipped with Two-axis Force Sensor for Surgery Simulator Using MR Fluid
13	AE14105	水野 宏紀	安孫子聡子	手術訓練のための実時間生体膜組織切断シミュレーション	Real-time Simulation of Cutting Operation of Biological Membranes for Surgical Training
14	AE14024	河井 暖	安孫子聡子	離散要素モデルに基づく非磁性粒子混合MR流体の切断力学の検証	Validation of Cutting Force Mechanism of MR Fluid with Non-magnetic Particles Based on DEM
15	AE14053	澤谷 貴之	安孫子聡子	遭遇型力覚提示装置のための切断抵抗力増大に向けた非磁性粒子混合MR流体の創製	Creation of MR Fluid with Non-magnetic Particles Toward Increasing Cutting Force for Encountered-type Haptic
16	MA17037	木村 哲也	安孫子聡子	多関節柔軟ロボット設計のための関節-In-the-Loop-Simulatorの開発と評価	Development and Evaluation of a Joint-In-the-Loop-Simulator for Designing an Articulated Robot with Flexible
17	AE14074	田原 諒也	安孫子聡子	多関節ロボット用柔軟関節のトップダウン設計	Top-down Design of Flexible Joints for Articulated Robots

第1セッション(コアタイム:11時~13時)

論文番号	学籍番号	氏名	指導教員	タイトル	Title
21	AE14003	浅倉 潤也	長谷川忠大	廉価なRTK-GNSS受信機を用いた移動ロボットの自己位置推定に関する研究	Study on Self-localization of Mobile Robot using Low-cost RTK-GNSS Receiver

22	AE14008	安藤 大雅	長谷川忠大	マルチエコー付測域センサを用いた環境認識に関する研究	Study on Environment Recognition using Laser Range Finder with Multi-echo
23	AE14009	池田竜也	長谷川忠大	つくばチャレンジ2017における信号認識に関する研究	Study on Signal Recognition in Tsukuba Challenge 2017
24	AE14019	落合 祐徳	長谷川忠大	つくばチャレンジ2017における3次元測域センサを用いた人物探索に関する研究	Study on Dtection using Three-Dimensional Laser Range Finder in Tsukuba Challenge 2017
25	AE14095	古川 咲	長谷川忠大	つくばチャレンジ2017におけるディープラーニングを用いた人物検出に関する研究	Study on Person Detection using Deep Learning in Tsukuba Challenge 2017
26	ma16083	平岡 翼	長谷川忠大	つくばチャレンジ2017における自律移動ロボットのための人物探索手法に関する研究	Study on Method of Human Detection for Autonomous Mobile Robot in Tsukuba Challenge 2017
27	ma16097	柳川 拓也	長谷川忠大	自律移動ロボットのための占有格子地図生成に関する研究	Study on Creating a Occupancy Grid Map for Autonomous Mobile Robot
28	AE14023	加藤優哉	長谷川忠大	ECO35マフラーミュージアムにおける案内ロボットに関する研究	Study on Guide Robot in ECO35 Muffler Museum
29	AE14054	信太 勇祐	長谷川忠大	ステレオビジョンセンサを用いた移動ロボットの自己位置推定に関する研究	Study on Self-localization of Mobile Robot using Stereo Vision Sensor
30	mg17001	安部悠紀	長谷川忠大	ELISAチップの検出精度向上のための治具の設計及び反応場の変更	Design of jig and modification of chamber to improve detecting-accuracy of ELISA chip
31	ma17072	高橋 康太郎	長谷川忠大	柔軟静電吸着デバイスの改良と性能評価	Improvement of Flexible Electrostatic Adhesive Device and its Performance Evaluations
32	ma16094	村井俊亮	長谷川忠大	クローラーロボットに搭載可能な柔軟静電吸着装置の開発	Development of flexible electrostatics adhesive device that can equip in a crawler robot
33	AE14018	小田木俊介	長谷川忠大	レーザーポインターを用いたUAVの操作システムに関する研究	Study on Operation System of UAV using Leaser Pointer
34	AE14048	櫻井 勇志	長谷川忠大	単眼カメラによるレーザーポインターの指示した位置検出に関する研究	Study on Detection of Position Indicated by Laser Pointer using Monocular Camera
35	AE14038	小島賢太	長谷川忠大	ミラー付測域センサを用いたUAVの位置提示システムに関する研究	Study on Position Display System for UAV using Laser Range Finder with mirror

第2セッション(コアタイム:14時~16時)

論文番号	学籍番号	氏名	指導教員	タイトル	Title
1	nb14506	Pham Ngoc Hung	吉見卓		Learning and executing everyday task from instruction manual and human demonstration
2	ae14049	桜井 菜々子	吉見卓	ロボットアームによる食器洗浄を目指した汚れ箇所の検出と作業動作経路生成に関する研究	A study on dirty part detection and trajectory generation for dishwashing task by robot arm
3	ae14079	中村 健士郎	吉見卓	高齢者サポートのためのロボットアームによる靴着脱動作の実現	Realization of shoes putting on and taking off motion by robot arm for elderly support
4	ae14013	伊藤 優汰	吉見卓	ロボットアームによる段ボール抜き型へのゴム貼り付け作業の自動化に関する研究	A study on rubber pasting task automation to cutting die for corrugated cardboard by a robot arm
5	ae14068	竹澤 健太	吉見卓	自動縫製ロボットにおける軌道追従精度の評価とその向上に関する研究	Evaluation of trajectory tracking accuracy and its improvement of automatic sewing robot
6	ae140114	山本 伊吹	吉見卓	ロボットアームによる自動縫製のための高速・高精度な目標軌道生成に関する研究	A study of high-speed and high-precision desired trajectory generation for automatic sewing by robot arm
7	ae140110	村本 智彦	吉見卓	研磨加工ロボットの精度向上と加工パラメータ決定に関する研究	A study on accuracy improvement of polishing robot and its processing parameters determination

8	ma17096	藤田 亮	吉見卓	工作機械の異常予測手法に関する研究～異常予測のための特徴量抽出～	A study on anomaly prediction method of machine tools ~ Feature extraction for anomaly prediction ~
9	ma17017	井上 禎人	吉見卓	仮想人間モデルの操作用インターフェースに関する研究	A study of an interface to control virtual human
10	ae140113	山道 俊輔	吉見卓	コミュニケーション型ロボットの防犯サービス応用に関する研究	A study on crime prevention service by communication robot
11	ma17097	藤武 将人	吉見卓	深層学習と自動更新テンプレートマッチングを用いたロバストな重機自動追従カメラシステムの研究開発 ~深層学習による追従~	A study of a robust construction equipment automatic tracking camera system using deep learning and automatic update template matching ~ Tracking system with deep
12	ma17133	渡辺 亮	吉見卓	重機の移動軌跡認識とその可視化に関する研究	A study on trajectory recognition and its visualization of heavy construction machine
13	ae14091	平出 裕紀	吉見卓	カメラ画像を利用した重機の移動経路記録システムの開発	Development of moving route recording system using camera image for heavy construction machine
14	ma17085	野崎 優介	吉見卓	遠隔操作重機における操作者への現場状況のフィードバックに関する研究	A study of feedback of field situation to an operator for remote controlled heavy machine
15	ae14072	田中 一輝	吉見卓	潜水マスクに装着可能な潜水士用小型呼吸計測センサの開発	Development of diving mask implementable small respiration measurement sensor for diving worker
16	ma16072	談 航瑜	吉見卓	3Dレーザーレーダーセンサーを用いた船舶認識に関する研究	A study on ship transportation monitor by using 3D laser radar sensor
17	ma16025	奥村 知樹	吉見卓	移動ロボットのための、周辺環境からたどる道の方向を自律的に判断する手法に関する研究	A study of a method for autonomous mobile robot to determine the following direction of the road from the
18	ae12065	永山 俊介	吉見卓	環境地図と2次元測域センサに基づき自己位置推定を行う自立移動ロボットの構築	Construction of an autonomous mobile robot with selflocalization based on environment map and 2D scanning

第2セッション(コアタイム:15時~17時)

論文番号	学籍番号	氏名	指導教員	タイトル	Title
21	ae14016	大庫 拓人	安藤 吉伸	RGB-Dデータを用いた未知空間上の鏡面を検出する方法の提案	Development of Flat Mirrors Detecting System with RGB-D Data using Kinect v2 Sensor
22	ae14031	熊谷 知亮	安藤 吉伸	RGB-D環境地図と3D-LIDAR点群とのマッチング手法の提案	Proposal of Matching Method between 3D-LIDAR based Point Cloud and RGB-D based Point Cloud Map
23	ae14050	佐々木 杏民	安藤 吉伸	kinect v2センサによる機械学習を用いた物体検出手法の提案	Proposal of object Detection Method based Machine Learning using Kinect v2 Sensor
24	ae14066	高橋 陸	安藤 吉伸	画像処理を用いた移動ロボットにおけるガラスの検出システムの開発	Development of Glass Detection System for Autonomous Mobile Robot using image Processing
25	ae14086	野村 太一	安藤 吉伸	デバッグに重点をおいた情報公開型DCマイクロマウス教材の開発	Development of Open Source Educational Materials of DC Micro Mouse Robot with Helpful Debugging Environment
26	ae14093	深見 昂平	安藤 吉伸	フリーアクセスフロア環境での金属センサと3D-LIDARを併用した自己位置推定システムの開発	Development of Localization System of Mobile Robot using Metal Detecting Sensor and 3D-LIDAR in Free Access Floor
27	ae14101	益子 泰博	安藤 吉伸	3D-LIDARを用いた自律移動ロボットの路面形状検出システムの開発	Development of the Road Surface Detection System with 3D-LIDAR for Autonomous Mobile Robot
28	ae14102	松浦 壮太郎	安藤 吉伸	RaspberryPi及びArduinoを用いたモジュール間通信を含む画像処理ロボット教材の開発	Development of Educational Materials for Image Processing by Robot using Module Communication with RaspberryPi and Arduino

29	ae13004	石野 直樹	安藤 吉伸	自律移動ロボットによる3D-LIDARを用いた狭い空間の通り抜けシステムの提案	Proposal of a Passing through System of a Narrow Space using a 3D-LIDAR by an Autonomous Mobile Robot
30	ae13007	伊丹 勇人	安藤 吉伸	3次元ポイントクラウドマッチングを用いた人物の自己位置推定システムの提案	Proposal of Humanoid Localization System with 3D Point Cloud Matching
31	ma17040	暮井 大起	安藤 吉伸	スキャン点群の切り出し及び蓄積を用いた3次元点群スキャンマッチングによる移動ロボットの自己位置推定システムの開発	Development of Self-Localization System based on 3D Point Cloud Scan Matching for Mobile Robot using Extraction and Accumulation of Scan Point Cloud
32	ma17117	望月 俊希	安藤 吉伸	気圧センサによる階層推定法を用いた他階層への移動を含む自律移動システムの開発	Development of autonomous mobile system including movement to another floor by the floor estimation method
33	ma17124	山崎 健尚	安藤 吉伸	環境中にガラスがある際の3次元点群情報を用いた地図作成方法の開発	Development of mapping system of a robot in environments with flat glass by 3D point cloud
34	ma16011	岩間 悠士	安藤 吉伸	追従対象者の見失いを考慮した3次元点群情報に基づく人物追従ロボットシステムの開発	Development of human tracking robot system based on 3D Point Cloud considering the loss of the target person
35	ma16019	大関 浩平	安藤 吉伸	3次元点群マッチングによる複数階層地図を用いた自律移動ロボットの自己位置推定システムの開発	Development of Self-Localizatoin System for Autonomous Mobile Robot using Multi Layer Maps based on 3D Point